

BAB V

KESIMPULAN

Setelah menyelesaikan perancangan, pembuatan, dan pengujian terhadap alat ini, dapat ditarik sebagai berikut :

1. Sistem yang dirancang secara keseluruhan telah berjalan dengan baik sesuai dengan yang diharapkan.
2. Dari data hasil perhitungan persentase kesalahan dapat ditentukan bahwa sistem ini bekerja dengan optimal dengan berat benda 76,84 gram dan *duty cycle* 80 % .
3. Dengan masukan acak jarak antar benda 0 cm sampai dengan 10 cm diperoleh keluaran teratur dengan interval jarak benda 2,42 cm hingga 2,6 cm , dan menghasilkan persentase kesalahan sebesar 1,28 % .

DAFTAR PUSTAKA

DAFTAR PUSTAKA

1. De Silva, C.W., *Control Sensor and Actuators*, Englewood Cliffs, New Jersey., Prentice-Hall, Inc., 1989.
2. Dote, Yasuhiko., *Servo Motor And Motion Control Using Digital Signal Processors*, Englewood Cliffs, New Jersey, Prentice-Hall, Inc., 1990.
3. Kenjo, Tak., *Electric Motors and Their Controls*, New York : Oxford University Press., 1991
4. Maloney, Timothy J., *Modern Industrial Electronics*, Prentice – Hall, Inc, 1996.
5. Septanugraha, Rahardjo dan Jaeni, Slamet M., *Data Praktis Elektronika*, penerbit PT. Multi Media / ELKOMM Gramedia Group, Jakarta 1986.
6. S. Wasito, *Vademikum Elektronika*, penerbit PT Gramedia Pustaka Utama, Jakarta 2001
7. Waterworth, G and Phillips, R.P., *Electrical Principles for Technicians volume 1*, by Edward Arnold (Publishers) Ltd, London, 1980.

